

Title (en)

Computer aided driving system for automotive vehicle with prediction of potential collisions.

Title (de)

Rechnergestütztes Steuerungssystem für Kraftfahrzeuge mit Vorhersage von möglichen Kollisionen.

Title (fr)

Système de conduite assistée par ordinateur pour véhicule automobile avec prédiction de collisions éventuelles.

Publication

EP 0606177 A1 19940713 (FR)

Application

EP 94400011 A 19940104

Priority

FR 9300047 A 19930106

Abstract (en)

A computer-aided driving system for an automotive vehicle (V), capable of forecasting collision with at least one exterior object, comprises a device (Dd) for detecting this object in a plane (Pd) parallel to the roadway (Ch) ahead of the vehicle, producing a signal dependent on the object/vehicle distance; a sensor (Cvas) of variations in the attitude of the vehicle (V); an actuator (Act) controlled by a signal produced by the sensor and acting on the detection device so as to maintain the detection plane parallel to the roadway independently of the attitude variations; means (Mtr) for processing the signal produced by the sensor and the signal produced by the detection device (Dd); means (Ord) for management and for calculation of the position of the object (Obj) relative to the vehicle (V) from the signal produced by the processing means (Mtr); means (I) for interfacing with a driver (H) in order to inform him of a risk of collision. <IMAGE>

Abstract (fr)

Un système de conduite assistée par ordinateur pour un véhicule automobile (V), capable d'effectuer une prévision de collision avec au moins un objet extérieur comprend un dispositif de détection (Dd) de cet objet suivant un plan (Pd) parallèle à la route (Ch) en avant du véhicule, engendrant un signal fonction de la distance objet/véhicule ; un capteur (Cvas) de variations d'assiette du véhicule (V) ; un actuateur (Act) commandé par un signal engendré par le capteur et agissant sur le dispositif de détection pour maintenir le plan de détection parallèle à la route indépendamment des variations d'assiette ; des moyens de traitement (Mtr) du signal engendré par le capteur et du signal engendré par le dispositif de détection (Dd) ; des moyens de gestion et de calcul (Ord) de la position de l'objet (Obj) par rapport au véhicule (V) à partir du signal engendré par les moyens de traitement (Mtr) ; des moyens d'interface (I) avec un conducteur (H), pour l'informer d'un risque de collision. <IMAGE>

IPC 1-7

G01S 17/88

IPC 8 full level

G01S 17/93 (2006.01); **G01S 17/931** (2020.01)

CPC (source: EP)

B60Q 1/0023 (2013.01); **G01S 17/931** (2020.01)

Citation (search report)

- [YA] GB 2139445 A 19841107 - NISSAN MOTOR
- [Y] EP 0340735 A2 19891108 - NISSAN MOTOR [JP]
- [A] US 4876444 A 19891024 - FIELD BRUCE F [US]
- [A] EP 0490029 A2 19920617 - DAIMLER BENZ AG [DE]

Designated contracting state (EPC)

DE ES GB IT

DOCDB simple family (publication)

EP 0606177 A1 19940713; **EP 0606177 B1 19971119**; DE 69406807 D1 19980102; DE 69406807 T2 19980326; ES 2111865 T3 19980316; FR 2700212 A1 19940708; FR 2700212 B1 19950324

DOCDB simple family (application)

EP 94400011 A 19940104; DE 69406807 T 19940104; ES 94400011 T 19940104; FR 9300047 A 19930106